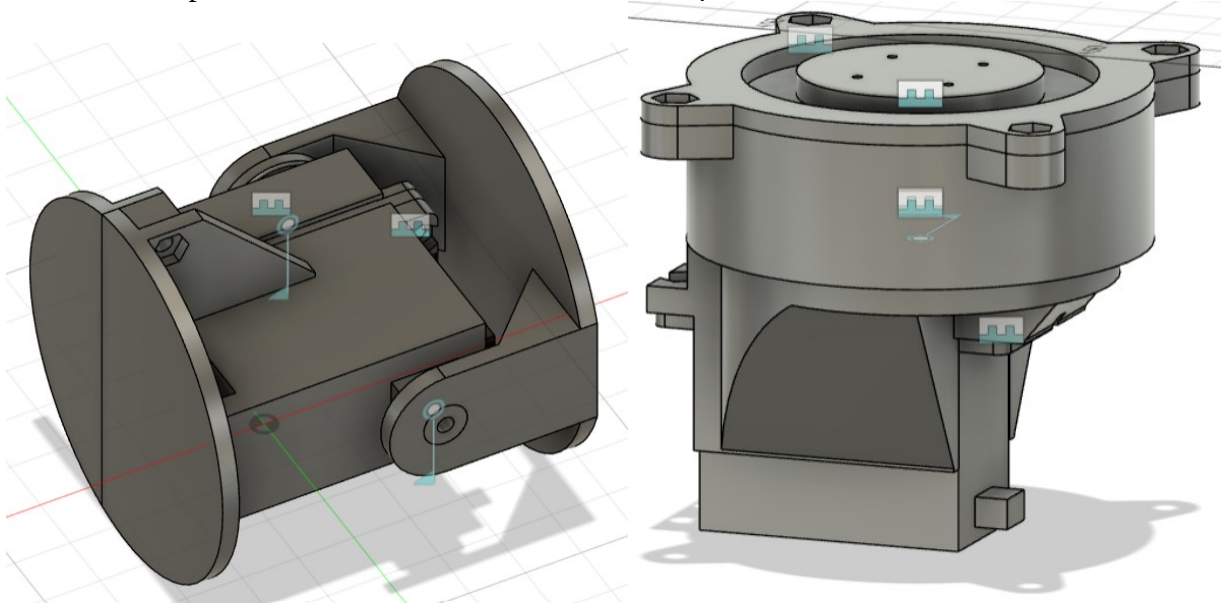


# Rapport de séance n°6

Thomas PRADINAT  
Projet Absolem  
16/01/2024

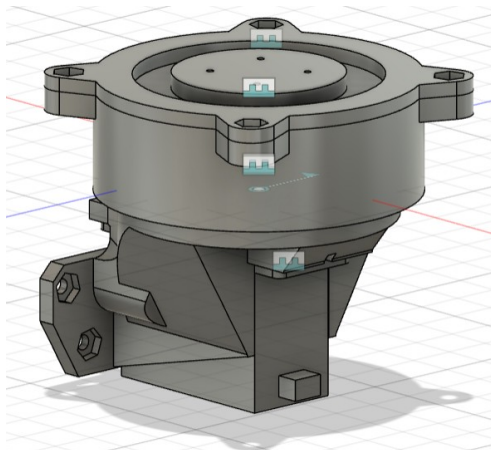
PENDANT LA SÉANCE

À partir des modèles des articulations fait précédemment ...



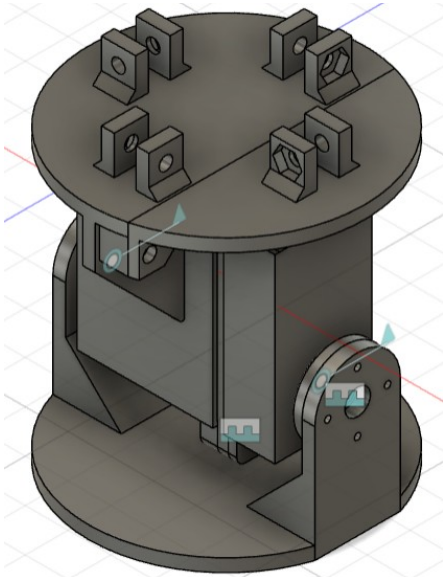
.. je les ai modifiés pour les adapter à leurs situations dans le bras robotisé. Voici les 5 articulations du bras :

1-

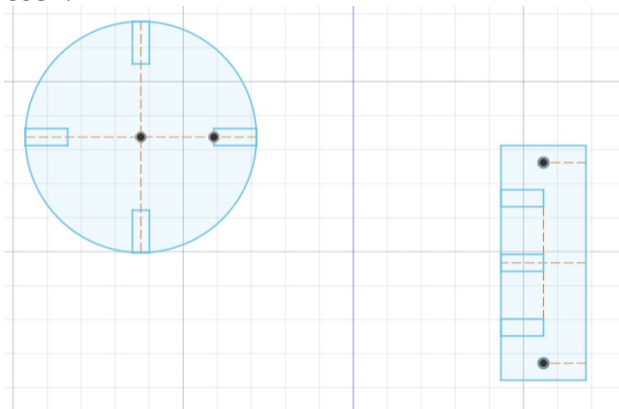


La première articulation doit s'accrocher au corps par le côté.

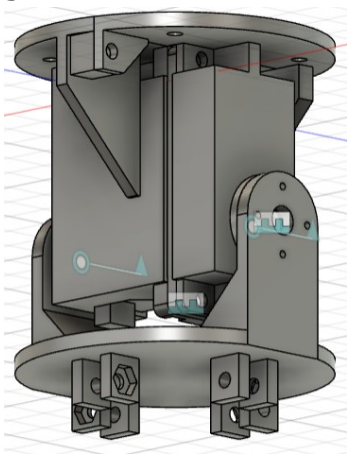
2-



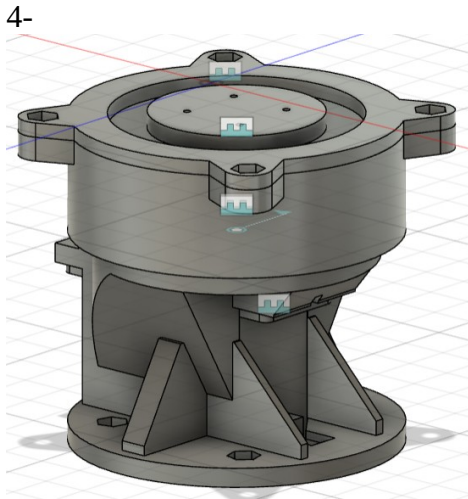
L'articulation 2 doit être accrochée à une partie solide qui sera fabriquée à la découpe laser comme ceci :



3-



L'articulation 3 est aussi accrochée, mais par l'autre bout.



L'articulation 4 doit s'accrocher par dessous.

5-

L'articulation 5 n'a pas à être modifiée.

Les prochaines étapes sont de :

- d'imprimer toutes les pièces,
- les assembler et corriger si besoin.